



DOCKET NO.: STMI07-02021
Customer No.: 23990

PATENT

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re application of : FRANCK BADETS, ET AL.
U.S. Serial No. : 10/603,579
Filed : June 25, 2002
For : VARIABLE PHASE-SHIFTING CIRCUIT, PHASE
INTERPOLATOR INCORPORATING IT, AND DIGITAL
FREQUENCY SYNTHESIZER INCORPORATING SUCH AN
INTERPOLATOR
Group No. : 2631
Examiner : (Not Yet Assigned)

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

Sir:

CERTIFICATE OF MAILING BY FIRST CLASS MAIL

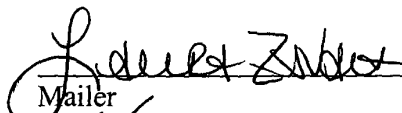
The undersigned hereby certify that the enclosed:

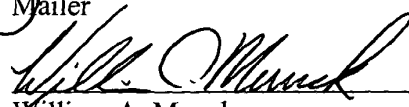
- 1) Postcard Receipt; and,
- 2) Certified copy of French Application No. 0207856; and,

relating to the above application, were sent to the Commissioner for Patents via First Class Mail in an envelope addressed to: Commissioner for Patents, P.O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450 on September 25, 2003.

Date: 9/25/03

Date: Sept. 25, 2003



Mailer


William A. Munck
Registration No. 39,308

Docket Clerk
P.O. Drawer 800889
Dallas, Texas 75380
Phone: (972) 628-3600
Fax: (972) 628-3616
E-mail: wmunck@davismunck.com



BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 10 JUIN 2003

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'M+ Planche', is written over a horizontal line.

Martine PLANCHE

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersburg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (0)1 53 04 53 04
Télécopie : 33 (0)1 53 04 45 23
www.inpi.fr



26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08

Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11354*01

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2

Important !

Remplir impérativement la 2ème page.

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

08 540 W / 190600

REMISE DES PIÈCES DATE 25 JUIN 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT 0207856 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE 25 JUIN 2002 PAR L'INPI		1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE CABINET PLASSERAUD 84, rue d'Amsterdam 75009 PARIS	
Vos références pour ce dossier (facultatif) SV/MGO/BFF020045			
Confirmation d'un dépôt par télécopie <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
Demande de brevet initiale N° _____ Date ____/____/____ ou demande de certificat d'utilité initiale N° _____ Date ____/____/____			
Transformation d'une demande de brevet européen Demande de brevet initiale N° _____ Date ____/____/____			
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) CIRCUIT DEPHASEUR VARIABLE, INTERPOLATEUR DE PHASE L'INCORPORANT, ET SYNTHÉTISEUR DE FREQUENCE NUMERIQUE INCORPORANT UN TEL INTERPOLATEUR			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
Nom ou dénomination sociale		STMICROELECTRONICS SA	
Prénoms			
Forme juridique		Société Anonyme	
N° SIREN		1 3 . 4 . 1 . 4 . 5 . 9 . 3 . 8 . 6	
Code APE-NAF		
Adresse	Rue	29, Boulevard Romain Rolland	
	Code postal et ville	92120	MONTRouGE
Pays		FRANCE	
Nationalité		Française	
N° de téléphone (facultatif)			
N° de télécopie (facultatif)			
Adresse électronique (facultatif)			



BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

REMISE DES PIÈCES DATE 25 JUIN 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT 0207856 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI		Réservé à l'INPI	
Vos références pour ce dossier : <i>(facultatif)</i>		SV/MGO/BFF020045	
6 MANDATAIRE			
Nom		VERDURE	
Prénom		Stéphane	
Cabinet ou Société		Cabinet PLASSERAUD	
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel			
Adresse	Rue	84, rue d'Amsterdam	
	Code postal et ville	75009	PARIS
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>			
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>			
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>			
7 INVENTEUR (S)			
Les inventeurs sont les demandeurs		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée	
8 RAPPORT DE RECHERCHE		Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformation)	
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	
Paiement échelonné de la redevance		Paiement en deux versements, uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non	
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES		Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention <i>(joindre un avis de non-imposition)</i> <input type="checkbox"/> Requête antérieurement à ce dépôt <i>(joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence) :</i>	
Si vous avez utilisé l'imprimé « Suite », indiquez le nombre de pages jointes			
10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Stéphane VERDURE CPI n° 97-0901		VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI M. MARTIN	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

CIRCUIT DEPHASEUR VARIABLE, INTERPOLATEUR DE PHASE L'INCORPORANT, ET SYNTHETISEUR DE FREQUENCE NUMERIQUE INCORPORANT UN TEL INTERPOLATEUR

La présente invention concerne un circuit déphaseur variable, un interpolateur de phase l'incorporant, et un synthétiseur de fréquence numérique incorporant un tel interpolateur de phase.

Les interpolateurs de phase trouvent des applications, en particulier, dans le domaine de la synthèse de fréquence numérique puisqu'ils offrent une solution au problème de l'élimination des raies parasites (en anglais : "spurious") dans le spectre d'un signal synthétisé à l'aide d'un accumulateur de phase, notamment. Ces raies parasites proviennent de la périodicité de la gigue (en anglais : "jitter") qui affecte un tel signal de manière inhérente.

Une première architecture connue d'interpolateur de phase utilise un condensateur de valeur C déterminée, chargé par une source de courant délivrant un courant I déterminé, et un comparateur qui commute lorsque la tension aux bornes du condensateur excède une tension de seuil de valeur déterminée V . En faisant varier le courant de charge, ou la valeur du condensateur, ou encore la tension de seuil, il est possible de modifier l'instant t de commutation du comparateur. La relation liant ces quatre grandeurs étant : $t = \frac{I}{C \cdot V}$. Dans l'article "A Low-Power Direct Digital Synthesizer Using a Self-Adjusting Phase Interpolation Technique", H. Nosaka, Y. Yamaguchi, A. Yamagishi, H. Fukuyama and M. Muraguchi, IEEE Journal of Solid State Circuits, Vol. 36, No 8, Août 2001, le réglage de l'instant de commutation est ainsi réalisé en mettant en parallèle un nombre variable de sources de courant élémentaires.

Une deuxième architecture connue, appelée « Anti-Jitter Circuit » met en œuvre un premier générateur d'impulsion de largeur fixe commandé par le signal issu de l'accumulateur de phase, une pompe de charge qui charge et décharge un condensateur, un comparateur, et un second générateur d'impulsion commandé sur les fronts descendants du comparateur. La durée de l'impulsion commandée par le signal issu de l'accumulateur de phase étant fixe, les instants d'apparition de l'impulsion de sortie sont équidistants, même si les fronts à son entrée ne le sont pas. La période ainsi obtenue correspond à la période moyenne du signal issu de l'accumulateur de phase.

Une troisième architecture connue consiste à utiliser un générateur d'horloge disposant de N phases, où N est un nombre entier, à la fréquence moyenne F_{out} du bit de débordement de l'accumulateur de phase. A chaque débordement de l'accumulateur de phase, on choisit celle des N phases qui
5 permet de se rapprocher au plus près de la période moyenne $1/F_{out}$ du bit de débordement de l'accumulateur. Un exemple d'une telle architecture est donné dans l'article "A Virtual Clock Enhancement Method for DDS Using an Analog Delay Line", R. Richter, H.J. Jentschel, IEEE Journal of Solid State Circuits, Vol. 36, No 7, juillet 2001. Le générateur comprend une boucle d'éléments
10 retardateurs, appelée boucle à verrouillage de délai ou DLL (de l'anglais "Delay Locked Loop"). Chaque élément retardateur est constitué par un inverseur.

L'efficacité de cette troisième architecture dépend du nombre de phases du générateur d'horloge. Pour atteindre une réjection satisfaisante des raies parasites, un nombre important de phases est requis. Néanmoins, le
15 nombre d'inverseurs est limité en pratique, car, si on note D le retard introduit par chaque inverseur, il faut respecter la contrainte suivante :

$$N.D = F_{clk} \quad (1)$$

où F_{clk} désigne la fréquence du signal d'horloge qui cadence l'accumulateur de phase.

20 L'invention vise à proposer une alternative à cet état de la technique, en proposant un circuit déphaseur variable offrant des caractéristiques adaptées à son utilisation dans un interpolateur de phase reposant sur une technique du type de la troisième architecture précitée. Néanmoins, les applications du circuit déphaseur de l'invention ne se limitent pas au cas des
25 interpolateurs de phase, et dépassent largement le domaine de la synthèse de fréquence. En effet, ce circuit déphaseur peut trouver des applications dans bien d'autres domaines de l'électronique.

Un premier aspect de l'invention concerne ainsi un circuit déphaseur variable comprenant une entrée pour recevoir un signal d'entrée ayant une
30 fréquence d'oscillation déterminée, une sortie pour délivrer un signal de sortie ayant ladite fréquence d'oscillation déterminée et ayant un déphasage variable par rapport audit signal d'entrée, ainsi qu'au moins une entrée de commande

pour recevoir un signal de commande qui commande le déphasage dudit signal de sortie par rapport audit signal d'entrée.

Selon l'invention, le circuit déphaseur variable comprend un oscillateur synchronisé ayant au moins une entrée de synchronisation couplée à ladite
5 entrée du circuit déphaseur variable pour recevoir ledit signal d'entrée, au moins une sortie couplée à ladite sortie du circuit déphaseur variable pour délivrer ledit signal de sortie, ledit oscillateur synchronisé ayant une fréquence d'oscillation libre variable qui est commandée par ledit signal de commande.

Un avantage d'un tel circuit est que le déphasage qu'il introduit peut
10 être aussi petit que cela est requis. En outre, le fait que l'on puisse faire varier le déphasage et que cette variation puisse être aussi petite que requis permet de « simuler » la présence d'un grand nombre d'éléments de retard à partir d'un petit nombre de ces nouveaux circuits déphaseurs variables.

Un autre avantage provient de la rapidité d'acquisition de la phase en
15 cas de modification du signal de commande, rendant ainsi de tels circuits déphaseurs variables de bons candidats pour des interpolateurs de phase.

Un deuxième aspect de l'invention concerne un interpolateur de phase qui comprend :

- une sortie de signal qui délivre un signal de sortie ;
- 20 - au moins une entrée de données pour recevoir une valeur numérique d'entrée codée sur P bits, où P est un nombre entier, représentant l'écart entre un instant de commutation effectif d'une impulsion d'un signal à interpoler et un instant de commutation désiré dudit signal de sortie;

- N1 premiers circuits déphaseurs variables, où N1 est un nombre
25 entier strictement supérieur à l'unité, comprenant chacun une entrée qui reçoit un signal d'entrée ayant la fréquence d'un signal de référence déterminé, les signaux d'entrée reçus par lesdites entrées respectives desdits N1 circuits déphaseurs variables étant déphasés deux à deux de $360^\circ/N1$, chaque circuit déphaseur variable comprenant en outre une entrée de commande et une
30 sortie qui délivre un signal de sortie correspondant au signal reçu en entrée déphasé en fonction d'un signal de commande qui est reçu sur l'entrée de commande, et chaque circuit déphaseur variable comprenant un oscillateur

synchronisé ayant au moins une entrée de synchronisation couplée à ladite entrée du circuit déphaseur variable pour recevoir ledit signal d'entrée, au moins une sortie couplée à ladite sortie du circuit déphaseur variable pour délivrer ledit signal de sortie, ledit oscillateur synchronisé ayant une fréquence
5 d'oscillation libre variable qui est commandée par ledit signal de commande ;

- une sortie de signal qui délivre un signal de sortie ;

- un multiplexeur ayant N1 entrées qui reçoivent les N1 signaux délivrés par la sortie respective des N1 circuits déphaseurs variables ainsi qu'une sortie qui délivre l'un desdits N1 signaux en fonction de la valeur des Q
10 bits de poids le plus fort de la valeur numérique d'entrée, où Q est un nombre entier inférieur ou égal à P.

Grâce à la structure des circuits déphaseurs variables, il est possible d'obtenir un pas d'interpolation très fin à partir d'un petit nombre N1 de circuits déphaseurs variables. Ceci se traduit par une bonne précision de
15 l'interpolation.

Avantageusement, l'interpolateur peut comprendre en outre un convertisseur numérique/analogique ayant N1 entrées qui reçoivent les P-Q bits de poids le plus faible de ladite valeur numérique d'entrée, et ayant une sortie qui délivre, en fonction de la valeur desdits P-Q bits, un signal
20 analogique de correction de déphasage qui est délivré sur l'entrée de commande de l'un au moins des N1 premiers circuits déphaseurs variable.

Ce signal de correction permet de modifier le déphasage introduit par le circuit déphaseur dont la sortie est sélectionnée par le multiplexeur pour délivrer le signal de sortie de l'interpolateur. Ainsi, on peut interpoler avec
25 précision des valeurs de phases qui sont comprises entre les N1 valeurs de phases respectivement générées par les N1 circuits déphaseurs variables précités. Les performances de l'interpolation de phase sont encore améliorées, sans accroître le nombre de circuits déphaseurs utilisés.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront
30 encore à la lecture de la description qui va suivre. Celle-ci est purement illustrative et doit être lue en regard des dessins annexés sur lesquels :

- la figure 1 est un schéma symbolique d'un oscillateur synchronisé selon l'art antérieur ;

5 - la figure 2 est un graphe illustrant l'évolution de la fréquence du signal de sortie par rapport à la fréquence du signal d'entrée d'un oscillateur synchronisé ;

- la figure 3 est un graphe montrant le déphasage du signal de sortie par rapport au signal d'entrée d'un oscillateur synchronisé, en fonction de la différence entre la fréquence de synchronisation et la fréquence d'oscillation libre de l'oscillateur ;

10 - la figure 4 est un schéma symbolique d'un circuit déphaseur variable selon l'invention ;

- la figure 5 est un schéma détaillé d'un mode de réalisation d'un circuit déphaseur variable selon l'invention ;

15 - la figure 6 est un graphe montrant le déphasage du signal de sortie par rapport au signal d'entrée du circuit déphaseur variable de la figure 5 ;

- la figure 7 est un chronogramme d'un signal affecté d'une gigue (signal à interpoler) ;

- la figure 8 est un schéma d'un mode de réalisation d'un interpolateur de phase selon l'invention ;

20 - la figure 9 est un graphe illustrant la caractéristique d'un convertisseur numérique/analogique ;

- la figure 10 est un diagramme illustrant le positionnement en phase de huit circuits déphaseurs variables utilisés dans un interpolateur de phase selon la figure 8 ;

25 - la figure 11 est un chronogramme du signal en sortie de l'interpolateur de phase de la figure 8;

- la figure 12 est un schéma détaillé d'un exemple de transconductance utilisée dans un interpolateur de phase selon la figure 8 ;

30 - la figure 13 est une représentation schématique d'un premier exemple de synthétiseur de fréquence numérique selon l'invention ;

- la figure 14 est une représentation schématique d'un deuxième exemple de synthétiseur de fréquence numérique selon l'invention; et,

- la figure 15 est une représentation schématique d'un troisième exemple de synthétiseur de fréquence numérique selon l'invention.

Un oscillateur est un circuit qui comprend des moyens auto-oscillants et une sortie pour générer un signal oscillant. Un oscillateur est caractérisé par
5 une fréquence libre, notée F_0 dans la suite, qui est normalement la fréquence du signal de sortie.

Tous les oscillateurs ont néanmoins la propriété de recopier la fréquence d'un signal perturbateur si celle-ci est voisine de la fréquence d'oscillation libre F_0 de l'oscillateur. Tous les oscillateurs sont ainsi caractérisés
10 par une plage de synchronisation, dont la largeur dépend de l'amplitude du signal perturbateur et de la topologie de l'oscillateur. Connaissant l'amplitude du signal perturbateur (appelé signal de synchronisation), il est possible de calculer la plage de synchronisation ΔF de l'oscillateur à partir du calcul des facteurs d'élasticité de l'oscillateur. L'étude des oscillateurs synchronisés est
15 décrite dans « Contribution à l'étude de la synchronisation des oscillateurs : intégration des oscillateurs synchrones dans les systèmes radiofréquences en technologie silicium », Chapitre 3, F. Badets, Thèse présentée à l'Université Bordeaux 1 le 25 janvier 2000, No d'ordre 2199.

A la figure 1, on a représenté schématiquement un oscillateur
20 synchronisé OS. Celui-ci comprend une entrée In pour recevoir un signal de synchronisation S_{in} , et une sortie Out pour délivrer un signal de sortie S_{out} . On note F_0 la fréquence libre de l'oscillateur, F_{in} la fréquence du signal de synchronisation, et F_{out} la fréquence du signal de sortie.

L'évolution de la fréquence F_{out} en fonction de la fréquence F_{in} est
25 illustrée par le graphe de la figure 2. Ainsi qu'on peut le voir sur ce graphe, la fréquence F_{out} est égale à la fréquence F_0 pour les valeurs de F_{in} situées en dehors de la plage de synchronisation ΔF , celle-ci étant centrée sur la valeur F_0 . Pour les valeurs de F_{in} situées à l'intérieur de la plage de synchronisation ΔF , la valeur de F_{out} est égale à F_{in} . Dit autrement, la pente de la courbe de la
30 fonction donnant F_{out} en fonction de F_{in} est égale à l'unité dans la plage de synchronisation ΔF , et elle est nulle en dehors de cette plage.

Lorsque l'oscillateur est synchronisé, la différence de phase $\Delta\phi$ entre le signal de synchronisation S_{in} et le signal sortie de l'oscillateur S_{out} n'est

fonction que de F_{in} , F_o et ΔF . Cette relation est une loi en « Arcsin », comme le montre le graphe de la figure 3. Lorsque F_{in} est égale à F_o , le déphasage $\Delta\phi$ est égal à 90° (modulo 180°). La variation du déphasage $\Delta\phi$ est sensiblement linéaire entre 45° et 135° (modulo 180°).

5 Dans les applications classiques des oscillateurs synchronisés, la grandeur d'entrée est la fréquence du signal de synchronisation S_{in} . Selon l'invention, on laisse cette grandeur fixe et on fait varier la fréquence d'oscillation libre F_o de l'oscillateur à la manière d'un oscillateur commandé. Bien entendu, pour que l'oscillateur reste synchronisé, la variation de la
10 fréquence F_o est limitée afin que la fréquence F_{in} reste dans la plage de synchronisation ΔF résultante de l'oscillateur. Ainsi, la fréquence F_{out} est égale à F_{in} . Dans la suite, les termes « oscillateur synchronisé » se rapportent à un oscillateur qui satisfait cette condition. Ainsi, le déphasage $\Delta\phi$ du signal en sortie de l'oscillateur par rapport au signal de synchronisation est commandé.
15 Dit autrement, on obtient un circuit déphaseur variable comprenant un oscillateur synchronisé ainsi qu'une entrée de commande recevant un signal de commande qui a pour fonction de faire varier le déphasage $\Delta\phi$ entre le signal de sortie et le signal d'entrée de l'oscillateur synchronisé en faisant varier la fréquence d'oscillation libre F_o de cet oscillateur.

20 La figure 4 donne une représentation schématique d'un circuit déphaseur variable 40 selon l'invention. Le circuit 40 comprend une entrée A pour recevoir un signal d'entrée, une sortie B pour délivrer un signal de sortie, et une entrée de commande C pour recevoir un signal I_s de commande de déphasage. Le signal I_s commande le déphasage $\Delta\phi$ dudit signal de sortie par
25 rapport audit signal d'entrée. De préférence, il s'agit d'une grandeur analogique. Plus particulièrement il s'agit d'un courant de commande, bien qu'une tension de commande soit également envisageable.

A la figure 5, on a représenté un mode de réalisation proposé pour le circuit déphaseur variable 40 selon l'invention.

30 Le circuit 40 comprend un oscillateur qui génère un signal oscillant ayant une fréquence d'oscillation libre déterminée F_o , ainsi que des moyens de synchronisation pour recevoir un signal de synchronisation ayant une fréquence déterminée comprise à l'intérieur de la plage de synchronisation ΔF

de l'oscillateur, qui est déterminée notamment par la fréquence d'oscillation libre F_o .

Dans l'exemple, l'oscillateur comprend un circuit multivibrateur astable 100 comprenant deux branches 101 et 102 disposées en parallèle, chacune
5 entre une borne d'alimentation positive 10 recevant une tension d'alimentation positive V_{dd} , et une borne d'alimentation négative ou la masse Gnd.

La première branche 101 du circuit 100 comprend, en série entre la borne 10 et la masse Gnd, un transistor bipolaire Q1 monté en diode (c'est-à-dire dont la base est reliée au collecteur), un transistor bipolaire Q2, et une
10 source de courant CS5. Le collecteur et la base du transistor Q1 sont reliés ensemble et à la borne 10. L'émetteur du transistor Q1 est relié au collecteur du transistor Q2. L'émetteur du transistor Q2 est en outre relié à la masse Gnd à travers la source de courant CS5.

La seconde branche 102 du circuit 100 comprend, en série entre la borne 10 et la masse Gnd, un transistor bipolaire Q3 monté en diode, un transistor bipolaire Q4, et une source de courant CS6. Le collecteur et la base du transistor Q3 sont reliés ensemble et à la borne 10. L'émetteur du transistor Q3 est relié au collecteur du transistor Q4. L'émetteur du transistor Q4 est en outre relié à la masse Gnd à travers la source de courant CS6. La sortie B du
20 circuit déphaseur variable 40 est prélevée sur le collecteur du transistor Q4 de la branche 102 du circuit multivibrateur 100.

La branche 101 comprend en outre une résistance R1 connectée entre la borne 10 et le collecteur du transistor Q2. De même, la branche 102 comprend en outre une résistance R2 connectée entre la borne 10 et le
25 collecteur du transistor Q4.

En outre, la base du transistor Q2 est reliée au collecteur du transistor Q4 (sortie B), et la base du transistor Q4 est reliée au collecteur du transistor Q2.

Enfin, le circuit 100 comprend un condensateur C1 relié entre les
30 émetteurs respectifs des transistors Q2 et Q4. Dans un exemple, la valeur de la capacité du condensateur C1 est égale à 0,8 pF (pico-Farad).

Les sources de courant CS5 et CS6 délivrent un courant constant respectif, de même valeur déterminée notée I_o . Dans un exemple, I_o est égal à

250 μ A (micro-ampères).

En outre, les moyens de synchronisation comprennent une branche 111 et une branche 112 disposées en parallèle avec les branches 101 et 102 du circuit 100 entre la borne 10 et la masse Gnd. La branche 111 comprend, en série entre la borne 10 et la masse, une source de courant CS1, un transistor M1 qui est un transistor MOS de type P (transistor PMOS), un transistor M2 qui est un transistor MOS de type N (transistor NMOS), et une source de courant CS2. Les grilles de commande G des transistors M1 et M2 sont reliées ensemble. De plus, les drains communs D des transistors M1 et M2 sont reliés à l'émetteur du transistor Q2 de la branche 101 du circuit 100.

La branche 112 comprend, en série entre la borne 10 et la masse, une source de courant CS3, un transistor M3 qui est un transistor PMOS, un transistor M4 qui est un transistor NMOS, et une source de courant CS4. Les grilles de commande G des transistors M3 et M4 sont reliées ensemble. De plus, les drains communs D des transistors M3 et M4 sont reliés à l'émetteur du transistor Q4 de la branche 102.

Les sources de courant CS1, CS2, CS3 et CS4 délivrent un courant respectif ayant une même valeur I_1 . Dans un exemple, I_1 est égal à 100 μ A.

L'entrée A du circuit déphaseur variable est reliée aux grilles communes G des transistors M1 et M2 de la branche 111. Egalement, elle est reliée aux grilles communes G des transistors M3 et M4 de la branche 112 à travers un inverseur M5-M6.

L'inverseur M5-M6 comprend un transistor M5 qui est un transistor PMOS et un transistor M6 qui est un transistor NMOS, reliés en série entre la borne 10 et la masse Gnd. Les grilles de commande G des transistors M5 et M6 sont reliées ensemble et à l'entrée A. Les drains communs D des transistors M5 et M6 sont reliés aux grilles communes G des transistors M3 et M4 de la branche 112.

En fonctionnement, l'entrée A reçoit un signal d'entrée, qui correspond au signal de synchronisation Sin présenté plus haut, et qui possède une fréquence d'oscillation F_{in} déterminée.

Dans un exemple de réalisation préféré, le signal de commande Is reçu sur l'entrée de commande C est un courant de commande. En effet, plusieurs

signaux de commande de cette nature peuvent alors être appliqués sur l'entrée C par liaison directe, permettant d'obtenir l'addition des effets respectifs de chacun de ces signaux sur le déphasage $\Delta\phi$.

Selon l'invention, le circuit déphaseur variable comprend des moyens
5 pour faire circuler dans les branches 101 et 102 du circuit 100 un courant de repos respectif, de même valeur $I_0 + I_s$. Dit autrement, ce courant de repos comprend une partie fixe I_0 qui est délivrée par la source de courant respectivement CS5 et CS6, et une partie variable correspondant au courant de commande du déphasage I_s . Dans le cas général, on dit que le courant I_s
10 s'ajoute au courant I_0 . Il s'agit d'une somme algébrique, le courant I_s pouvant être positif ou négatif.

Dans chaque branche 101 ou 102, le courant I_s est prélevé ou injecté sur un nœud respectivement K1 ou K2 correspondant au nœud commun à l'émetteur du transistor bipolaire, respectivement Q2 ou Q4, et à la borne
15 positive de la source de courant, respectivement CS5 ou CS6.

A cet effet, le circuit déphaseur variable conforme au mode de réalisation de la figure 5 comprend un miroir de courant 113. Le miroir de courant 113 comprend trois branches reliées en parallèle entre la borne 10 et la masse Gnd. La première branche comprend un premier transistor M7 et un
20 second transistors M8, qui sont des transistors MOS montés en diode, reliés en série entre la borne 10 et la masse Gnd par leurs drains D respectifs. Les deuxième et troisième branches comprennent chacune un premier transistor MOS, respectivement M9 et M11, et un second transistor MOS, respectivement M10 et M12, en série entre la borne 10 et la masse Gnd. Les transistors M7,
25 M9 et M11 sont des transistors PMOS dont la source S est reliée à la borne 10. Leurs grilles respectives G sont reliées ensemble. Les transistors M8, M10 et M12 sont des transistors NMOS dont la source est reliée à la masse Gnd. Leurs grilles respectives G sont reliées ensemble et aux grilles de commande G des transistors M7, M9 et M11.

30 Les grilles communes G des six transistors M7-M12 sont reliées à l'entrée C du circuit déphaseur variable 40, qui reçoit le signal de commande I_s (qui est un courant de commande I_s dans l'exemple). Les drains D des transistors M9 et M10 de la deuxième branche sont reliés ensemble au nœud

K1 de la première branche 101 du circuit 100. De même, les drains D des transistors M11 et M12 de la troisième branche sont reliés ensemble au nœud K2 de la seconde branche 102 du circuit 100.

Ainsi, le courant de commande I_s reçu sur l'entrée C est dupliqué par le miroir de courant 113 afin de générer deux courants I_s de même valeur qui sont prélevés ou injectés sur les nœuds respectivement K1 et K2.

Dans une variante, le circuit déphaseur variable 40 comprend deux entrées de commande telles que l'entrée C, chacune pour recevoir un signal de commande I_s identique. Dans ce cas, ces deux entrées sont reliées aux nœuds respectivement K1 et K2, et le miroir de courant 113 peut être omis. Ce qui revient à dire que le miroir de courant 113 peut être compris dans l'élément qui génère le signal de commande I_s au lieu d'être compris dans le circuit déphaseur variable 40. Il peut aussi être compris dans un élément situé entre ledit élément et le circuit 40.

La fréquence d'oscillation libre F_o du multivibrateur astable 100 est donnée par la relation suivante :

$$F_o = \frac{I_o + I_s}{4 \times V_{be} \times C1} \quad (2)$$

où C1 désigne la valeur de la capacité du condensateur C1,

et où V_{be} désigne la tension base-émetteur des transistors Q1 et Q3.

A la figure 6, on a représenté le graphe du déphasage $\Delta\phi$ du signal délivré par la sortie B par rapport au signal reçu sur l'entrée A en fonction du signal de commande de déphasage I_s reçu sur l'entrée C, du circuit déphaseur variable 40 de la figure 5.

Ce graphe a l'allure générale (fonction "Arcsin") déjà illustrée par le graphe de la figure 3. Néanmoins, compte tenu de la structure du circuit de la figure 5, le déphasage $\Delta\phi$ est égal à -90° pour la valeur nulle du courant de commande de déphasage I_s . Le déphasage varie linéairement lorsque le courant de commande I_s varie entre deux valeurs déterminées qui donnent un déphasage $\Delta\phi$ égal à, respectivement, -135° et -45° .

La figure 7 est un chronogramme d'un signal CK_{in} affecté d'une gigue, qui dans l'exemple est un signal périodique (bien que l'invention ne se limite

pas au cas d'un signal à interpoler qui soit périodique). Par signal périodique affecté d'une gigue, on entend un signal numérique comprenant une impulsion récurrente dont la position fluctue dans le temps, en ayant une période moyenne T_{CKin} correspondant à r fois une période théorique T_{ck} , où r est un nombre réel. Dit autrement, le signal possède des impulsions récurrentes qui ne sont périodiques qu'en moyenne sur plusieurs impulsions. Dans l'exemple représenté, r est égal à $8/3$ ($T_{CKin} = \frac{8}{3} \times T_{ck}$).

Si l'on considère des instants de commutation effectifs des impulsions du signal (correspondant par exemple aux fronts descendants des impulsions) par rapport à des instants de commutation théoriques, déterminés par un signal de référence ayant la fréquence $1/T_{ck}$, l'instant de commutation de certaines au moins des impulsions du signal $CKin$ représenté est en retard ou en avance par rapport à un instant de commutation théorique associé.

Dans l'exemple représenté, la première impulsion (la plus à gauche) a un instant de commutation correspondant à un instant de commutation théorique. Dit autrement, l'impulsion est en phase avec le signal de référence ayant la fréquence $1/T_{ck}$. La deuxième impulsion est en retard d'un tiers de la période T_{ck} par rapport à un instant de commutation théorique, c'est-à-dire que le signal $CKin$ est ponctuellement déphasé de $360^\circ/3=120^\circ$ par rapport au signal de référence ayant la fréquence $1/T_{ck}$. La troisième impulsion est en retard de deux tiers de la période T_{ck} par rapport à un instant de commutation théorique, c'est-à-dire que le signal $CKin$ est ponctuellement déphasé de $360^\circ \times 2/3=240^\circ$ par rapport au signal de référence ayant la fréquence $1/T_{ck}$. La quatrième impulsion est à nouveau en phase avec le signal de référence, etc. On notera que ceci est un exemple particulièrement simple. Dans le cas général, le retard (ou l'avance) de l'instant de commutation effectif d'une impulsion par rapport à un instant de commutation théorique n'est pas nécessairement égal à une fraction entière de la période théorique T_{ck} .

Un signal tel que le signal $CKin$ représenté à la figure 7 est par exemple généré par un accumulateur de phase comprenant un additionneur 3 bits, activé par un signal d'horloge déterminé avec un incrément d'addition égal à 3. Le signal de référence ayant la fréquence $1/T_{ck}$ correspond alors audit

signal d'horloge. D'une façon générale, l'invention s'applique à l'interpolation de phase d'un signal affecté d'une gigue qui peut être produit par un circuit numérique synchrone quelconque (accumulateur de phase ou autre), celui-ci pouvant être cadencé par un signal d'horloge ayant une fréquence déterminée.

5 Lorsque le signal affecté d'une gigue est un signal destiné à être émis dans le spectre radiofréquence, la périodicité de la gigue se traduit par des raies parasites dans le spectre du signal émis. La gigue est classiquement éliminée grâce à un circuit d'interpolation de phase, ou interpolateur de phase. C'est pourquoi, dans la suite, ce signal est aussi appelé signal à interpoler.

10 La figure 8 représente de façon schématique un exemple de réalisation d'un interpolateur de phase 142 selon l'invention. Pour des raisons de clarté, les connexions comprenant un nombre n déterminé de fils, où n est un nombre entier supérieur à l'unité, sont indiquées à la figure par un trait unique. En tant que de besoin, l'indication "/ n " est alors indiquée en travers de ce trait unique.

15 L'interpolateur de phase 142 comprend une sortie 30 pour délivrer un signal de sortie CKout, aussi appelé signal interpolé dans la suite.

On suppose qu'un module de commande 80 comprend une entrée 81 pour recevoir un signal d'entrée CKin, qui est un signal, périodique ou non, affecté d'une gigue. Le module 80 comprend également une sortie 82 qui
20 délivre des valeurs numériques ERR successives, sur lesquelles on reviendra ci-dessous. Il comprend aussi une sortie 83 qui délivre un signal d'activation EN (qui est un signal binaire) sur lequel, également, on reviendra plus loin.

Le module 80 peut être réparti dans plusieurs entités, en fonction de l'application. En variante, il peut-être compris dans l'interpolateur de phase 142
25 lui-même.

L'interpolateur 142 comprend une entrée de signal 92 pour recevoir un signal de référence ayant une fréquence déterminée, qui est par exemple un signal d'horloge Clk. Le signal Clk est par exemple le signal d'horloge qui cadence le circuit numérique générant le signal Ckin

30 De plus, l'interpolateur 142 comprend au moins une entrée de données 90 pour recevoir une valeur numérique d'entrée ERR codée sur P bits, où P est un nombre entier supérieur à l'unité. Dans un exemple P est égal à onze ($P=11$). Les valeurs numériques d'entrée ERR représentent l'écart temporel

entre un instant de commutation effectif d'une impulsion du signal à interpoler CKin et un instant de commutation désiré du signal de sortie CKout, qui est par exemple déterminé par une période moyenne du signal à interpoler (notamment lorsque le signal CKin est généré par un accumulateur de phase). Dit autrement, elles représentent le déphasage ponctuel du signal CKin par rapport à sa fréquence moyenne $1/TCKin$. Dans cet exemple, les valeurs numériques d'entrée sont successivement reçues à une fréquence sensiblement égale à $1/TCKin$. Elles sont stockées dans un registre REG.

On note MSB les Q bits de poids le plus fort de la valeur numérique d'entrée, où Q est un nombre entier strictement inférieur à P. Dans un exemple, Q est égal à trois (Q=3). De même on note LSB les P-Q bits de poids le plus faible de ladite valeur numérique d'entrée. Dans l'exemple, P-Q est égal à huit (P-Q=8). Les bits MSB codent une valeur grossière de l'écart temporel précité, et les bits LSB codent une valeur supplémentaire qui précise la valeur de cet écart.

En variante, l'interpolateur 142 comprend deux entrées au lieu de l'entrée 90, l'une recevant les P bits MSB et l'autre recevant les P-Q bits LSB. Le registre REG peut alors être omis.

L'interpolateur 142 comprend en outre N1 premiers circuits déphaseurs variables, où N1 est un nombre entier strictement supérieur à l'unité. Dans un exemple, N1 est égal à huit (N1=8). Ces huit circuits déphaseurs variables 1 à 8 sont identiques. Ils sont par exemple conformes à l'exemple de réalisation décrit plus haut en regard de la figure 5. Chacun d'eux comprend un oscillateur synchronisé, une entrée A qui reçoit un signal d'entrée ayant la fréquence $1/Tck$ du signal de référence Clk comme signal de synchronisation de l'oscillateur, une entrée de commande C, et une sortie B qui délivre le signal de sortie de l'oscillateur. Ce dernier correspond au signal reçu sur l'entrée A déphasé en fonction d'un signal de commande qui est reçu sur l'entrée de commande C. Les signaux d'entrée reçus par les entrées A respectives de ces N1 circuits déphaseurs variables ont la fréquence $1/Tck$ du signal de référence Clk. De plus, ils sont déphasés deux à deux de $360^\circ/N1$, c'est-à-dire de 45° dans l'exemple où N1=8.

L'interpolateur 142 comprend en outre un multiplexeur MUX ayant N1

entrées reliées aux sorties respectives B des N1 circuits déphaseurs variables 1 à 8, une sortie qui est reliée à une sortie 30 de l'interpolateur pour délivrer un signal de sortie CKout, ainsi qu'au moins Q entrées de commande qui reçoivent les Q bits MSB. Le multiplexeur est activé par le signal EN délivré par la sortie 83 du module de commande 80 et reçu sur une entrée 91 de l'interpolateur 142. Ce multiplexeur MUX a pour fonction de sélectionner, lorsqu'il est activé par le signal EN (par exemple lorsque EN est à l'état logique haut), l'un des N1 signaux délivrés par les sorties B respectives des N1 circuits 1 à 8, en fonction de la valeur desdits Q bits MSB. Le signal ainsi sélectionné est délivré sur la sortie 30 de l'interpolateur. Le signal EN permet d'activer/désactiver le multiplexeur MUX afin de modifier la fréquence du signal de sortie CKout par rapport à la fréquence du signal de référence Clk.

De préférence, l'interpolateur 142 comprend encore un convertisseur numérique/analogique DAC (ici un convertisseur 8 bits) ayant P-Q entrées qui reçoivent respectivement les P-Q bits LSB, et ayant une sortie qui délivre un signal analogique de correction de déphasage Is2 en fonction de la valeur desdits P-Q bits. Ce signal de correction de déphasage Is2 permet d'améliorer l'interpolation de phase, puisqu'il permet de donner au signal en sortie du circuit déphaseur variable dont la sortie est sélectionnée par le multiplexeur, la valeur de phase réellement requise. Dit autrement, la sortie de l'un des circuits 1 à 8 est sélectionnée en fonction de la valeur grossière du déphasage du signal CKin (donnée par les bits MSB) et le déphasage introduit par ce circuit est ajusté par le signal de correction Is2 en fonction de la différence (donnée par les bits LSB) entre cette valeur grossière et la valeur réelle du déphasage du signal CKin (donnée par les P bits de la valeur numérique d'entrée).

Le signal de correction de déphasage Is2 peut être délivré sur l'entrée de commande C de chacun des N1 circuits déphaseurs variables 1 à 8. En effet, la sortie de l'un seulement de ces circuits est sélectionnée par le multiplexeur MUX pour produire le signal de sortie CKout. Toutefois, afin d'augmenter la rapidité d'acquisition de la phase en cas de modification du signal de commande, il est préférable de laisser les autres circuits déphaseurs avec la valeur du déphasage correspondant à un signal de correction de déphasage nul.

C'est pourquoi l'interpolateur 142 comprend de préférence un démultiplexeur DEMUX ayant une entrée qui reçoit le signal de correction de déphasage Is_2 , au moins N1 sorties qui sont respectivement couplées à l'entrée de commande C des N1 circuits déphaseurs variables 1 à 8, ainsi qu'au moins Q entrées de commande qui reçoivent les Q bits MSB. Ce démultiplexeur a pour fonction de sélectionner celles desdites N1 sorties qui est couplée à ladite entrée en fonction de la valeur des Q bits MSB. Dit autrement, il oriente le signal de commande de déphasage Is_2 vers l'entrée de commande C de l'un seulement des circuits déphaseurs variables 1 à 8 en fonction de la valeur des Q bits MSB.

Pour générer les N1 signaux transmis en entrée des circuits déphaseurs variables 1 à 8, l'interpolateur de phase peut en outre comprendre un générateur d'horloge multiphase 100. Un tel générateur comprend de préférence N1 seconds circuits déphaseurs variables 9 à 16 identiques aux N1 premiers circuits déphaseurs variables 1 à 8. Les circuits 9 à 16 sont reliés en série via leurs entrées A et sorties B respectives. L'entrée d'un premier 9 de ces N1 seconds circuits déphaseurs variables reçoit le signal d'entrée CKin.

On pourrait bien entendu utiliser d'autres éléments déphaseurs au lieu et place des N1 seconds circuits déphaseurs variables, par exemple des inverseurs ou des éléments introduisant un retard quelconque. Néanmoins, on verra plus loin que l'exemple envisagé ici est avantageux car il permet de disposer d'une valeur de référence pour la calibration du convertisseur DAC.

Le générateur 100 comprend aussi un comparateur de phase PC1 ayant une première entrée qui reçoit le signal de référence Clk, une seconde entrée qui est reliée à la sortie d'un dernier 16 des N1 seconds circuits déphaseurs variables 9 à 16, ainsi qu'une sortie.

Le générateur 100 comprend aussi un filtre passe-bas LP1 ayant une entrée couplée à la sortie du comparateur de phase PC1, et ayant une sortie.

Il comprend enfin un module d'adaptation TC1 ayant une entrée couplée à la sortie du filtre passe-bas LP1 et au moins une sortie délivrant un signal de calibration Ic_{45} à appliquer sur les entrées de commande C respectives des circuits 9 à 16. Lorsque les entrées de commande C des circuits 9 à 16 sont adaptées pour recevoir un courant de commande, comme

c'est le cas dans l'exemple de réalisation préféré, le module TC1 est une transconductance. Le module TC1 comprend alors au moins N1 premières sorties délivrant respectivement N1 signaux analogiques de calibration Ic45 identiques. Ces sorties sont couplées aux entrées de commande C respectives
5 des N1 seconds circuits déphaseurs variables 9 à 16, pour délivrer l'un des signaux Ic45.

Dit autrement, le générateur 100 est une boucle à verrouillage de délai (DLL), dont les éléments retardateurs sont des circuits déphaseurs variables selon le premier aspect de l'invention.

10 Le convertisseur DAC doit être calibré de manière à commander les valeurs Imin et Imax du courant de correction de déphasage Is2 qu'il délivre, respectivement pour la valeur 0 et pour la valeur 256 déterminée par les huit bits LSB. Ces valeurs Imin et Imax déterminent les limites de la réponse du convertisseur DAC. Cette réponse est illustrée par le graphe de la figure 9 dans
15 le cas d'un convertisseur ayant une caractéristique linéaire. On notera qu'un convertisseur numérique/analogique ayant une caractéristique linéaire est un cas préféré mais nullement limitatif. Une caractéristique non-linéaire peut être plus appropriée dans certaines applications de l'interpolateur, en fonction des propriétés de la gigue à corriger et/ou de la pente de la réponse des circuits
20 déphaseurs variables utilisés.

La calibration du convertisseur DAC nécessite de connaître deux valeurs de référence, c'est-à-dire deux valeurs du courant de commande à appliquer sur l'entrée de commande C d'un circuit déphaseur variable tels que les circuits 1 à 8 utilisés, respectivement pour deux valeurs déterminées
25 distinctes du déphasage $\Delta\phi$. De préférence, ces deux valeurs du déphasage $\Delta\phi$ correspondent directement aux valeurs Imin et Imax précitées du courant Is. Néanmoins, ceci n'est nullement obligatoire. En effet, les valeurs Imin et Imax peuvent être extrapolées à partir d'au moins deux valeurs de référence quelconques. De préférence également, les valeurs de référence appartiennent
30 à une portion de la courbe de la réponse des circuits déphaseurs variables utilisés qui est linéaire. La conception de l'interpolateur est alors plus simple.

Avantageusement, le générateur du signal d'horloge multiphase 100, tel qu'il est réalisé selon l'exemple préféré décrit ci-dessus, fournit déjà une

telle valeur de référence. En effet, on sait que le signal de calibration Ic45 généré par la sortie du module d'adaptation TC1 du générateur 100 produit un déphasage $\Delta\phi$ du signal en sortie B par rapport au signal sur l'entrée A des circuits 9 à 16 qui est égal à -45° . On dispose donc déjà d'une des deux
5 valeurs de référence requises que l'on peut aisément utiliser.

A cet effet, le module d'adaptation TC1 du générateur d'horloge multiphase 100 comprend une $N1 + 1$ -ième sortie, délivrant un $N1 + 1$ -ième signal de calibration Ic45 identique aux $N1$ autres signaux de calibration Ic45 générés. Cette $N1 + 1$ -ième sortie est couplée au convertisseur DAC afin de lui
10 fournir une première valeur de référence pour sa calibration.

Dit autrement, le générateur 100 assure alors également la fonction de premiers moyens de calibration générant un premier signal de calibration Ic45 pour la calibration du convertisseur DAC.

On notera que, lorsque le générateur de signal d'horloge multiphase
15 100 est réalisé autrement (par exemple grâce à une boucle à verrouillage de phase, ou par une DLL ayant des inverseurs comme circuits retardateurs), des moyens de calibration de même nature que le générateur 100 peuvent être prévus spécifiquement pour l'obtention du signal à calibration Ic45 nécessaire à la calibration du convertisseur DAC.

Pour l'obtention d'une seconde valeur de référence pour la calibration
20 du convertisseur DAC, l'interpolateur de phase selon l'invention peut en outre comprendre des seconds moyens de calibration 200 comprenant $N2$ troisièmes circuits déphaseurs variables, où $N2$ est un nombre entier. Par exemple, $N2$ est égal à quatre ($N2=4$). Ces quatre circuits déphaseurs variables 17 à 20 sont
25 identiques aux $N1$ premiers circuits déphaseurs variables 1 à 8. Ils sont donc identiques, également, aux $N1$ deuxième circuits déphaseurs variables 9 à 16 du générateur 100. En outre, ils sont reliés en série via leurs entrées A et sorties B respectives, l'entrée d'un premier 17 de ces $N2$ troisièmes circuits déphaseurs variables recevant le signal de référence Clk.

Les seconds moyens de calibration 200 comprennent aussi un
30 comparateur de phase PC2 ayant une première entrée qui reçoit le signal de référence Clk, une seconde entrée qui est reliée à la sortie d'un dernier 20 des $N2$ troisièmes circuits déphaseurs variables, ainsi qu'une sortie.

Ils comprennent aussi un filtre passe-bas LP2 ayant une entrée couplée à la sortie du comparateur de phase PC2, ainsi qu'une sortie.

Enfin, ils comprennent un module d'adaptation TC2, de même nature que le module TC1 du générateur 100, ayant une entrée couplée à la sortie du
5 filtre passe-bas LP2 et au moins une sortie délivrant un signal analogique de calibration I_{c90} à appliquer sur les entrées de commande de déphasage C des circuits 17 à 20, et en outre à délivrer au convertisseur DAC pour sa calibration. Ces entrées C étant adaptées pour recevoir un signal de commande en courant, le module TC2 peut comprendre $N2 + 1$ sorties délivrant chacune un
10 signal analogique de calibration identique I_{c90} . $N2$ de ces entrées sont couplées aux entrées de commande C respectives des $N2$ seconds circuits déphaseurs variables 17 à 20 pour délivrer l'un respectif parmi $N2$ des $N2+1$ signaux I_{c90} . La dernière sortie est couplée au convertisseur DAC pour délivrer le $N2+1$ -ième des $N2+1$ signaux I_{c90} afin de lui fournir une seconde valeur de
15 référence pour sa calibration (ce couplage étant représenté en traits discontinus à la figure 8, dans la mesure où il ne correspond pas au mode de réalisation préféré).

Dit autrement, les moyens de calibration 200 sont une boucle à verrouillage de délai (DLL), dont les éléments retardateurs sont des circuits
20 déphaseurs variables selon le premier aspect de l'invention. Le signal de calibration I_{c90} produit un déphasage de -90° lorsqu'il est appliqué sur l'entrée de commande C d'un tel circuit déphaseur variable.

Dans un mode de réalisation préféré de l'interpolateur de phase, le signal I_{c90} n'est pas couplé au convertisseur DAC. Il est considéré qu'une
25 seconde valeur de référence correspond à une valeur nulle du courant de correction de déphasage I_{s2} et à une valeur du déphasage $\Delta\varphi$ égale à -90° . De cette façon, on peut utiliser un convertisseur numérique/analogique le plus simple possible, pour lequel la valeur nulle des bits LSB fournit une valeur nulle du signal de correction de déphasage I_{s2} c'est-à-dire que la réponse du
30 convertisseur (figure 9) passe par l'origine ($I_{min}=0$).

Dans ce mode de réalisation préféré (qui correspond à celui représenté en traits continus à la figure 8), le module d'adaptation TC2 comprend alors

$N2 + 2 \times N1$ sorties délivrant respectivement $N2 + 2 \times N1$ signaux de calibration $Ic90$ identiques, parmi lesquels :

- $N2$ signaux $Ic90$ sont appliqués sur les entrées de commande C respectives des $N2$ seconds circuits déphaseurs variables 17 à 20 ;

5 - $N1$ autres signaux $Ic90$ sont appliqués sur les entrées de commande C respectives des $N1$ deuxième circuits déphaseurs variables 9 à 16 du générateur d'horloge multiphase 100 ; et,

- $N1$ autres signaux $Ic90$ sont appliqués sur les entrées de commande C respectives des $N1$ premiers circuits déphaseurs variables 1 à 8.

10 Dans l'exemple considéré dans la présente description, le nombre $N2+2 \times N1$ est égal à vingt ($N2+2 \times N1=20$). Le fait d'appliquer le signal de calibration $Ic90$ sur l'entrée de commande C de chacun des circuits déphaseurs variables 1 à 20 permet de s'assurer que chacun de ces circuits (en l'absence, en outre, de signal de correction de phase $Is2$ pour les circuits 1
15 à 8), présente un déphasage $\Delta\phi$ qui est strictement égal à -90° , et ce en dépit des dispersions sur les valeurs du courant I_0 , du condensateur $C1$ et des tensions V_{be} résultant du procédé de réalisation sur silicium et/ou des phénomènes liés à la température. C'est pourquoi, dans ce cas, le signal de calibration $Ic90$ n'a pas besoin d'être fourni au convertisseur DAC. On est en
20 effet assuré que, pour la valeur nulle du signal de correction de phase $Is2$, le déphasage $\Delta\phi$ des circuits 1 à 8 sera bien égal à -90° .

On notera que le signal $Ic90$ s'ajoute au signal $Ic45$ sur l'entrée de commande C des circuits 9 à 16 (pour ces circuits, $I_s = Ic90 + Ic45$), en sorte que leurs effets respectifs sur le déphasage $\Delta\phi$ de ces circuits s'additionnent. De
25 même, le signal $Ic90$ s'ajoute au signal de correction de déphasage $Is2$ sur l'entrée de commande C des circuits 1 à 8 (pour ces circuits, $I_s = Ic90 + Is2$), en sorte que leurs effets respectifs sur le déphasage $\Delta\phi$ de ces circuits s'additionnent.

La réponse des circuits déphaseurs variables 1 à 8 en fonction du
30 signal de correction de déphasage $Is2$ est illustrée par le graphe de la figure 6, déjà analysée. Les circuits 1 à 8 sont utilisés dans la portion de leur

caractéristique comprise entre des valeurs du déphasage $\Delta\phi$ égale à -90° et à -45° , respectivement pour une valeur des bits LSB égale à 0 et à 256.

Le diagramme de la figure 10 illustre le déphasage, par rapport au signal de référence Clk, des signaux en sortie des circuits 1 à 8 en l'absence de signal de correction de déphasage Is2 (c'est-à-dire pour LSB=0 en sorte que le signal Is2 est nul), et en outre des signaux en sortie des circuits 9 à 16. Sur cette figure, on note P1 à P16 les phases des circuits 1 à 16, respectivement, par rapport à la phase du signal Clk prise pour référence. Par construction, chacun des circuits 1 à 16 introduit un déphasage de -90° entre son entrée A et sa sortie B. En outre, de par sa position dans la DLL du générateur 100, chacun des circuits 9 à 16 introduit un déphasage de $+45^\circ$ entre son entrée A et sa sortie B. Donc en réalité, chacun des circuits 9 à 16 introduit un déphasage de $-90^\circ + 45^\circ = -45^\circ$ entre son entrée A et sa sortie B. Il en résulte que la phase P9 est égale à -45° (soit 315° modulo 360°), la phase P10 est égale à -90° (soit 270° modulo 360°), etc. De plus, il en résulte que la phase P1 est égale à $-90^\circ + 45^\circ - 90^\circ = -235^\circ$ (soit 225° modulo 360°), la phase P2 est égale à -180° (soit 180° modulo 360°), etc..

A titre d'exemple du fonctionnement de l'interpolateur 142, supposons que l'écart entre l'instant de commutation effectif d'une impulsion du signal à interpoler CKin et l'instant de commutation désiré du signal de sortie CKout, tel qu'il est indiqué par la valeur numérique d'entrée reçue sur l'entrée 80, et tel qu'il est déterminé par rapport à la période Tck du signal de référence Clk, corresponde à un déphasage ponctuel de 120° du signal CKin par rapport à la fréquence $1/Tck$ du signal de référence Clk. Les bits MSB ont alors une valeur qui fait que le multiplexeur MUX sélectionne le signal délivré par la sortie B du circuit déphaseur variable 4 dont le signal d'entrée présente un déphasage de 90° (soit -270° modulo 360°) par rapport au signal de référence Clk qui est le plus proche (par valeur inférieure) dudit déphasage ponctuel. En outre, les bits MSB font que le démultiplexeur DEMUX oriente le signal de correction de déphasage Is2 vers l'entrée de commande C du circuit 4. Enfin, les bits LSB ont une valeur qui fait que le signal de correction de déphasage Is2 généré par le convertisseur DAC ajoute un déphasage supplémentaire $\delta\phi$ de 30° (représenté par une flèche à la figure 10) qui est le déphasage $\Delta\phi$ du signal de

sortie du circuit 4 par rapport au signal d'entrée de ce circuit. En fait, le signal de correction Is2 retranche un déphasage de -30° puisqu'il fait que le circuit 4 introduit un déphasage de -60° au lieu d'un déphasage de -30° .

5 Le signal en sortie 142 de l'interpolateur est représenté par le chronogramme de la figure 11. Ainsi qu'on peut le voir, la gigue a été supprimée. Les impulsions ont un instant de commutation en phase avec l'instant de commutation désiré, qui est ici déterminé par la période Tck (flèches verticales).

10 La figure 12 fournit l'illustration d'un exemple de réalisation des modules d'adaptation TC1 et TC2.

Le module d'adaptation est une transconductance comprenant une entre E et m sorties S1 à Sm, où m est un nombre entier. Par exemple, pour le module TC1 du générateur 100, le nombre m égal à 9. De même, pour le module TC2 des moyens de calibration 200, le nombre m est égal à 20.

15 Le module comprend une paire différentielle ayant un transistor MOS M13 et un transistor MOS M14 qui sont des transistors NMOS. La grille de commande G du transistor M3 est reliée à l'entrée E. La grille de commande G du transistor M14 reçoit une tension de référence Vref. Les sources S des transistors M13 et M14 sont reliées ensemble et à la masse à travers une
20 source de courant SC7. La source de courant SC7 délivre un courant I2. Le drain D du transistor M13 est relié à la borne d'alimentation positive 10 à travers un transistor M15 monté en diode. De même, le drain D du transistor M14 est relié à la borne 10 à travers un transistor MOS monté en diode M16. Les transistors M15 et M16 sont des transistors PMOS, dont les sources S sont
25 reliées à la borne 10, dont les drains D sont reliés aux drains D respectifs des transistors M13 et M14, et dont les grilles de commande G sont reliées à leur drain respectif D. Le transistor M15 est monté en miroir de courant avec un transistor M17 et un transistor M18. Les transistors M17 et M18 sont reliés en série entre la borne 10 et la masse Gnd. Le transistor M17 est un transistor
30 PMOS dont la source S est reliée à la borne 10 et dont la grille G est reliée à la grille G du transistor M15. Le transistor M18 est un transistor NMOS dont la source S est reliée à la masse Gnd, dont le drain D est relié au drain D du transistor M17, et dont la grille de commande G est reliée à son drain D.

Le circuit d'adaptation comprend en outre m étages de sortie respectivement D1 à Dm. Chaque étage D1 à Dm comprend un premier transistor, respectivement MP1 à MPm, et un second transistor respectivement MN1 à MNm, reliés en série entre la borne 10 et la masse Gnd. Les transistors

5 MP1 à MPm sont des transistors PMOS dont la source S est reliée à la borne 10, dont le drain D est relié à la sortie respectivement S1 à Sm du circuit d'adaptation. Les transistors MN1 à MNm sont des transistors NMOS dont la source S est reliée à la masse Gnd, dont le drain D est relié à la sortie respectivement S1 à Sm du circuit d'adaptation. En outre, les grilles de

10 commande communes G des transistors MP1 à MPm sont reliées à la grille de commande du transistor M16. De plus, les grilles de commande communes G des transistors MN1 à MNm sont reliées à la grille de commande G du transistor M18.

Le fonctionnement de ce module d'adaptation est le suivant. L'entrée E

15 reçoit le signal délivré par la sortie du filtre passe-bas LP1 (pour le module TC1) où du filtre passe-bas LP2 (pour le module TC2). En fonction de la différence entre la tension correspondant à ce signal et la tension Vref, appliquées sur les grilles respectives des transistors M13 et M14 de la paire différentielle, des courants Ic1 et Ic2 s'établissent dans les deux branches de

20 ladite paire différentielle, en respectant l'égalité $I_{c1} + I_{c2} = I_2$. Les transistors M15, M17, M18 et MN1 à MNm étant montés en miroir de courant, le courant Ic1 se retrouve sur les drains D des transistors MN1 à MNm. De même, les transistors M16 et MP1 à MPm étant montés en miroir de courant, le courant Ic2 se retrouve sur les drains D des transistors MP1 à MPm. Par conséquent,

25 les sorties S1 à Sm délivrent un courant qui correspond à la différence entre les courants Ic1 et Ic2. Ce courant est un courant de commande qui correspond au courant de calibration Ic45 pour le module Tc1 et au courant de calibration Ic90 pour le module Tc2.

L'interpolateur de phase selon l'invention trouve des applications dans

30 le domaine de la synthèse de fréquences numérique.

Le schéma de la figure 13 illustre un premier mode de réalisation d'un synthétiseur de fréquence numérique 140 comprenant un interpolateur de phase 142 selon le second aspect de l'invention et un circuit de commande 80

associé, par exemple tels que décrits ci-dessus en référence à l'exemple de réalisation montré à la figure 8.

Ce premier exemple de réalisation d'un synthétiseur correspond à un synthétiseur de fréquence direct « 1bit ». Il comprend un accumulateur de phase 141. Cet accumulateur de phase 141 comprend un additionneur ADD qui est un additionneur n bits, où n est un nombre entier, recevant sur une première entrée un incrément d'addition p, où p est un nombre entier. La valeur en sortie de l'additionneur ADD est stockée dans un registre R composé de bascules D (en anglais : "D latch") dont une sortie est bouclée sur une seconde entrée de l'additionneur ADD. Le registre R est activé par un signal d'horloge Clk.

Le fonctionnement de l'accumulateur est le suivant. A chaque front montant du signal d'horloge Clk, l'additionneur ADD s'incrémente d'une valeur p. Lorsque le résultat de l'addition est supérieur à la capacité de l'additionneur, qui est égale à 2^n , un bit dit « bit de débordement » est généré sur une seconde sortie du registre R. Le résultat de cette addition (modulo 2^n) sert alors de valeur de départ pour le cycle d'addition suivant. Le signal de sortie de l'accumulateur de phase 141 est généré par ladite seconde sortie du registre R, et est composé de la succession des impulsions correspondant aux occurrences du bit de débordement. Dans le cas où p et n sont égaux à 3, ce signal de sortie est le signal CKin illustré par le chronogramme de la figure 7. La fréquence Fin du signal CKin est donnée par la relation suivante :

$$F_{in} = (p/2^n) F_{clk}$$

où Fclk est la fréquence du signal d'horloge Clk. Ainsi qu'il a déjà été dit, ce signal est affecté d'une gigue, qui peut être éliminée grâce à un interpolateur de phase.

Selon l'invention, le synthétiseur 140 comprend ainsi un interpolateur de phase 142 qui génère, à partir du signal CKin précité, un signal de sortie CKout qui est par exemple le signal CKout illustré par le chronogramme de la figure 11.

A cet effet, le signal CKin est délivré sur l'entrée 81 du module 80. Celui-ci délivre les valeurs ERR et le signal EN à l'interpolateur de phase 142.

On notera que l'entrée 92 de l'interpolateur de phase 142 reçoit le même signal d'horloge Clk que celui qui cadence l'accumulateur de phase 141.

Grâce à l'invention, le signal de sortie CKout présente un spectre particulièrement pur en raison du fait que les raies parasites induites par l'accumulateur de phase 141 sont fortement atténuées grâce à l'interpolateur de phase 142. Ce dernier est par exemple réalisé selon le mode de réalisation décrit ci-dessus en regard du schéma de la figure 8.

La figure 14, sur laquelle les mêmes éléments qu'à la figure 13 portent les mêmes références, illustre de façon schématique un autre exemple de synthétiseur de fréquence numérique 150. Il s'agit d'un synthétiseur indirect, appelé ainsi dans le jargon de l'Homme du métier car il comporte des moyens de rétroaction.

Le synthétiseur 150 comprend une boucle à verrouillage de phase 151 (ou PLL, de l'anglais « Phase Locked Loop »). Celle-ci comprend un comparateur de phase 145 qui reçoit le signal d'horloge Clk sur une première entrée, et dont une sortie est reliée à l'entrée de commande d'un oscillateur commandé en tension 147 (ou VCO, de l'anglais « Voltage Controlled Oscillator ») à travers un filtre passe-bas 146. La sortie de l'oscillateur 147 délivre le signal de sortie Sch du synthétiseur. Elle est reliée à une seconde entrée du comparateur de phase 145 par l'intermédiaire d'un diviseur de fréquence 148 à un rapport variable.

Le synthétiseur 150 comprend également un accumulateur de phase 141 tel que décrit ci-dessus, qui est cadencé par les fronts montants du signal d'horloge Clk.

Selon l'invention, le synthétiseur comprend également un interpolateur de phase 142 et un circuit de commande 80 associé, par exemple tels que décrits ci-dessus en regard du schéma de la figure 8. Le module 80 reçoit en entrée le signal CKin généré par l'accumulateur de phase 141 et délivre les valeurs ERR et le signal EN à l'interpolateur de phase 142. L'interpolateur de phase 142 délivre en sortie le signal CKout. On notera que l'interpolateur de phase 142 reçoit sur son entrée 92 le signal d'horloge Clk qui cadence l'accumulateur de phase 141.

Le signal Ckout est appliqué sur une entrée de commande du rapport de division du diviseur de fréquence 148. Le rapport de division est par exemple égal à N pour une première valeur du signal CKout et est égal à N+1 pour une seconde valeur du signal CKout, où N est un nombre entier. Dans
5 cette application également, l'interpolateur de phase 142 a pour fonction d'éliminer les raies parasites du signal CKin qui sont induites par l'accumulateur de phase 141 et qui autrement se retrouveraient dans le spectre du signal de sortie Sch du synthétiseur.

La figure 15, sur laquelle les mêmes éléments qu'à la figure 13 et qu'à
10 la figure 14 portent les mêmes références, illustre de façon schématique un autre exemple de synthétiseur de fréquence numérique 160. Il s'agit également d'un synthétiseur indirect.

Le synthétiseur comprend une PLL référencée 161, qui comprend un comparateur de phase 165 dont une première entrée reçoit un signal d'entrée
15 noté Ref. La sortie du comparateur 165 est reliée à l'entrée de commande d'un VCO référencé 167, à travers un filtre passe-bas 166. La sortie de l'oscillateur 167 délivre le signal de sortie Sch du synthétiseur.

Un diviseur de fréquence par N, où N est un nombre entier déterminé, reçoit le signal Sch en entrée et délivre le signal d'horloge Clk en sortie. Le
20 signal Clk cadence l'accumulateur de phase 141 et est aussi délivré sur l'entrée 92 de l'interpolateur de phase 142. Le signal CKin délivré par l'accumulateur de phase 141 est reçu sur l'entrée 81 du module 80. Les sorties 82 et 83 de celui-ci délivrent respectivement les valeurs ERR et le signal EN sur les entrées respectivement 90 et 91 de l'interpolateur de phase 142.

25 La sortie 30 de l'interpolateur de phase délivre le signal CKout, qui est appliqué sur une seconde entrée du comparateur de phase 165.

Là encore, l'interpolateur de phase 142 permet d'éliminer les raies parasites dans le signal Sch en sortie du synthétiseur.

REVENDEICATIONS

1. Circuit déphaseur variable (40) comprenant une entrée (A) pour recevoir un signal d'entrée (Sin) ayant une fréquence d'oscillation (Fin) déterminée, une sortie (B) pour délivrer un signal de sortie (Sout) ayant ladite fréquence d'oscillation (Fin) déterminée et ayant un déphasage variable ($\Delta\phi$)
5 par rapport audit signal d'entrée, ainsi qu'au moins une entrée de commande (C) pour recevoir un signal de commande (Is) qui commande le déphasage dudit signal de sortie par rapport audit signal d'entrée, caractérisé en ce qu'il comprend un oscillateur synchronisé (OS) ayant au moins une entrée de synchronisation (in1) couplée à ladite entrée du circuit déphaseur variable pour
10 recevoir ledit signal d'entrée (Vin), au moins une sortie (out1) couplée à ladite sortie du circuit déphaseur variable pour délivrer ledit signal de sortie (Vout), ledit oscillateur synchronisé ayant une fréquence d'oscillation libre (Fo) variable qui est commandée par ledit signal de commande.

2. Circuit selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'oscillateur synchronisé (OS) comprend un circuit multivibrateur astable (100) ayant une
15 première branche (101) et une seconde branche (102) disposées en parallèle entre une borne d'alimentation positive (10) et une borne d'alimentation négative ou la masse (Gnd), des moyens délivrant dans la première branche et dans la seconde branche, un courant de repos respectif de même valeur
20 ($I_0 + I_s$) déterminée, ledit courant de repos étant commandé par le signal de commande (Is) de manière à faire varier la fréquence d'oscillation libre (Fo) de l'oscillateur synchronisé.

3. Circuit selon la revendication 2, caractérisé en ce que, pour chaque branche, les moyens délivrant un courant de repos dans la branche
25 comprennent une source de courant respective (CS5, CS6) disposée en série dans la branche, qui délivre un courant de valeur déterminée (I_0), et en ce que le signal de commande est un signal de commande en courant qui s'ajoute audit courant de valeur déterminée.

4. Interpolateur de phase (142) caractérisé en ce qu'il comprend :
30 - une sortie de signal (30) qui délivre un signal de sortie (CKout) ;

- au moins une entrée de données (80) pour recevoir une valeur numérique d'entrée (ERR) codée sur P bits, où P est un nombre entier, représentant l'écart entre un instant de commutation effectif d'une impulsion d'un signal à interpoler (CKin) et un instant de commutation désiré dudit signal de sortie CKout ;

- N1 premiers circuits déphaseurs variables (1-8), où N1 est un nombre entier strictement supérieur à l'unité, comprenant chacun une entrée (A) qui reçoit un signal d'entrée ayant la fréquence d'un signal de référence (Clk), les signaux d'entrée reçus par lesdites entrées respectives desdits N1 circuits déphaseurs variables étant déphasés deux à deux de $360^\circ/N1$, chaque circuit déphaseur variable comprenant en outre une entrée de commande (C) et une sortie (B) qui délivre un signal de sortie correspondant au signal reçu en entrée déphasé en fonction d'un signal de commande (Ic90+Is2) qui est reçu sur l'entrée de commande, et chaque circuit déphaseur variable comprenant un oscillateur synchronisé (OS) ayant au moins une entrée de synchronisation (in1) couplée à ladite entrée (A) du circuit déphaseur variable pour recevoir ledit signal d'entrée (Vin), au moins une sortie (out1) couplée à ladite sortie (B) du circuit déphaseur variable pour délivrer ledit signal de sortie, ledit oscillateur synchronisé ayant une fréquence d'oscillation libre (Fo) variable qui est commandée par ledit signal de commande ;

- une sortie de signal (30) qui délivre un signal de sortie (CKout) ;

- un multiplexeur (MUX) ayant N1 entrées qui reçoivent les N1 signaux délivrés par la sortie (B) respective des N1 circuits déphaseurs variables ainsi qu'une sortie qui délivre l'un desdits N1 signaux en fonction de la valeur des Q bits de poids le plus fort (MSB) de la valeur numérique d'entrée, où Q est un nombre entier inférieur ou égal à P.

5. Interpolateur de phase selon la revendication 4, caractérisé en ce qu'il comprend en outre un convertisseur numérique/analogique (DAC) ayant P-Q entrées qui reçoivent les P-Q bits de poids le plus faible (LSB) de ladite valeur numérique d'entrée, et ayant une sortie qui délivre, en fonction de la valeur desdits P-Q bits, un signal analogique de correction de déphasage (Is2)

qui est délivré sur l'entrée de commande (C) de l'un au moins des N1 premiers circuits déphaseurs variable.

5 6. Interpolateur de phase selon la revendication 4 ou la revendication 5, caractérisé en ce que le signal de correction de déphasage (Is2) est délivré sur l'entrée de commande (C) de chacun des N1 premiers circuits déphaseurs variables.

7. Interpolateur de phase selon la revendication 4 ou la revendication 5, caractérisé en ce qu'il comprend en outre un démultiplexeur (DEMUX) ayant une entrée qui reçoit le signal de correction de déphasage (Is2), au moins N1
10 sorties qui sont respectivement couplées à l'entrée de commande (B) des N1 premiers circuits déphaseurs variables (1-8), pour orienter ledit signal de correction de déphasage vers l'entrée de commande (B) de l'un desdits N1 premiers circuits déphaseurs variables en fonction de la valeur des Q bits de poids le plus fort (MSB) de la valeur numérique d'entrée.

15 8. Interpolateur de phase selon l'une quelconque des revendications 4 à 7, caractérisé en ce qu'il comprend en outre un générateur d'horloge multiphase (100) comprenant :

- N1 seconds circuits déphaseurs variables (9-16) identiques aux N1 premiers circuits déphaseurs variables (1-8), et reliés en série via leurs entrées
20 (A) et sorties (B) respectives, l'entrée d'un premier (9) desdits N1 seconds circuits déphaseurs variables recevant le signal de référence (Clk) ;

- un comparateur de phase (PC1) ayant une première entrée qui reçoit le signal de référence (Clk), une seconde entrée qui est reliée à la sortie d'un dernier (16) desdits N1 seconds circuits déphaseurs variables, ainsi qu'une
25 sortie ;

- un filtre passe-bas (LP1) ayant une entrée couplée à la sortie dudit comparateur de phase, et une sortie ;

- un module d'adaptation (TC1) ayant une entrée couplée à la sortie dudit filtre passe-bas et au moins N1 premières sorties délivrant
30 respectivement N1 premiers signaux de calibration (Ic45) identiques, qui sont

appliqués sur les entrées de commande (C) respectives desdits N1 seconds circuits déphaseurs variables.

9. Interpolateur de phase selon la revendication 8, caractérisé en ce que le module d'adaptation (TC1) du générateur d'horloge multiphase (100) comprend une N1 + 1-ième sortie, délivrant un N1 + 1-ième signal de calibration (lc45) identique aux signaux calibration générés par lesdits N1 premières sorties, et couplée au convertisseur numérique-analogique (DAC) afin de lui fournir une première valeur de référence.

10. Interpolateur de phase selon l'une quelconque des revendications 4 à 9, caractérisé en ce qu'il comprend en outre des moyens de calibration (200) comprenant :

- N2 troisièmes circuits déphaseurs variables (17-20) identiques aux N1 premiers circuits déphaseurs variables (1-8), et reliés en série via leurs entrées (A) et sorties (B) respectives, l'entrée d'un premier (17) desdits N2 troisièmes circuits déphaseurs variables recevant le signal de référence (Clk);

- un comparateur de phase (PC2) ayant une première entrée qui reçoit le signal de référence (Clk), une seconde entrée qui est reliée à la sortie d'un dernier (20) desdits N2 troisièmes circuits déphaseurs variables, ainsi qu'une sortie ;

20 - un filtre passe-bas (LP2) ayant une entrée couplée à la sortie dudit comparateur de phase, et une sortie ;

- un module d'adaptation (TC2) ayant une entrée couplée à la sortie dudit filtre passe-bas et au moins N2 + 1 sorties délivrant respectivement N2 + 1 seconds signaux de calibration (lc90) identiques, parmi lesquelles N2 sorties sont couplées aux entrées de commande (C) respectives desdits N2 troisièmes circuits déphaseurs variables pour délivrer l'un respectif parmi N2 desdits second signaux de calibration.

11. Interpolateur de phase selon la revendication 10, caractérisé en ce que le module d'adaptation (TC2) des moyens de calibration (200) comprend N2 + 1 sorties délivrant respectivement N2 + 1 seconds signaux de calibration (lc90) identiques, parmi lesquelles, en outre, la N2 + 1-ième sortie est couplée

au convertisseur numérique/analogique (DAC) afin de lui fournir une seconde valeur de référence.

12. Interpolateur de phase selon la revendication 10, caractérisé en ce que le module d'adaptation (TC2) des moyens de calibration (200) comprend
5 N2 + 2xN1 sorties délivrant respectivement N2 + 2xN1 seconds signaux de calibration (Ic90) identiques, parmi lesquelles, en outre N1 autres sorties sont couplées aux entrées de commande (C) respectives des N1 deuxièmes circuits déphaseurs variables (9-16) du générateur d'horloge multiphase (100) pour délivrer l'un respectif parmi N1 autres desdits second signaux de calibration, et
10 parmi lesquelles N1 autres sorties sont couplées aux entrées de commande (C) respectives des N1 premiers circuits déphaseurs variables (1-8) pour délivrer l'un respectif parmi N1 autres desdits second signaux de calibration.

13. Interpolateur de phase selon l'une quelconque des revendications 4 à 12, caractérisé en ce qu'il comprend en outre une entrée (91) pour recevoir
15 un signal (EN) d'activation/désactivation du multiplexeur (MUX), permettant de commander la fréquence du signal de sortie (CKout) par rapport à la fréquence du signal de référence (Clk).

14. Synthétiseur de fréquence numérique (140,150,160) caractérisé en ce qu'il comprend un accumulateur de phase (141) couplé à un interpolateur de
20 phase (142) selon l'une quelconque des revendications 4 à 13.

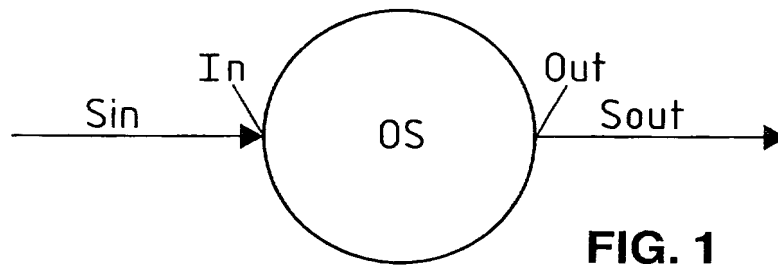
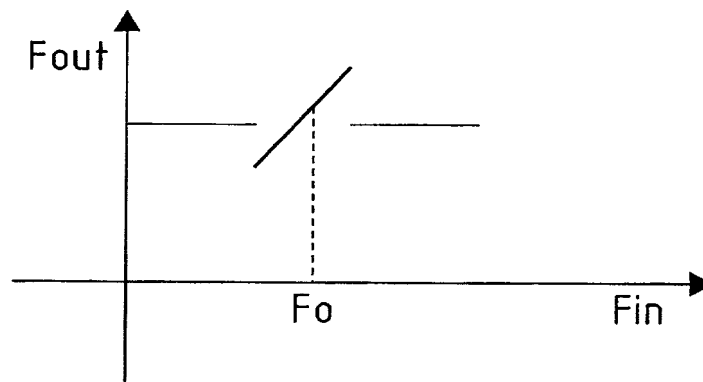
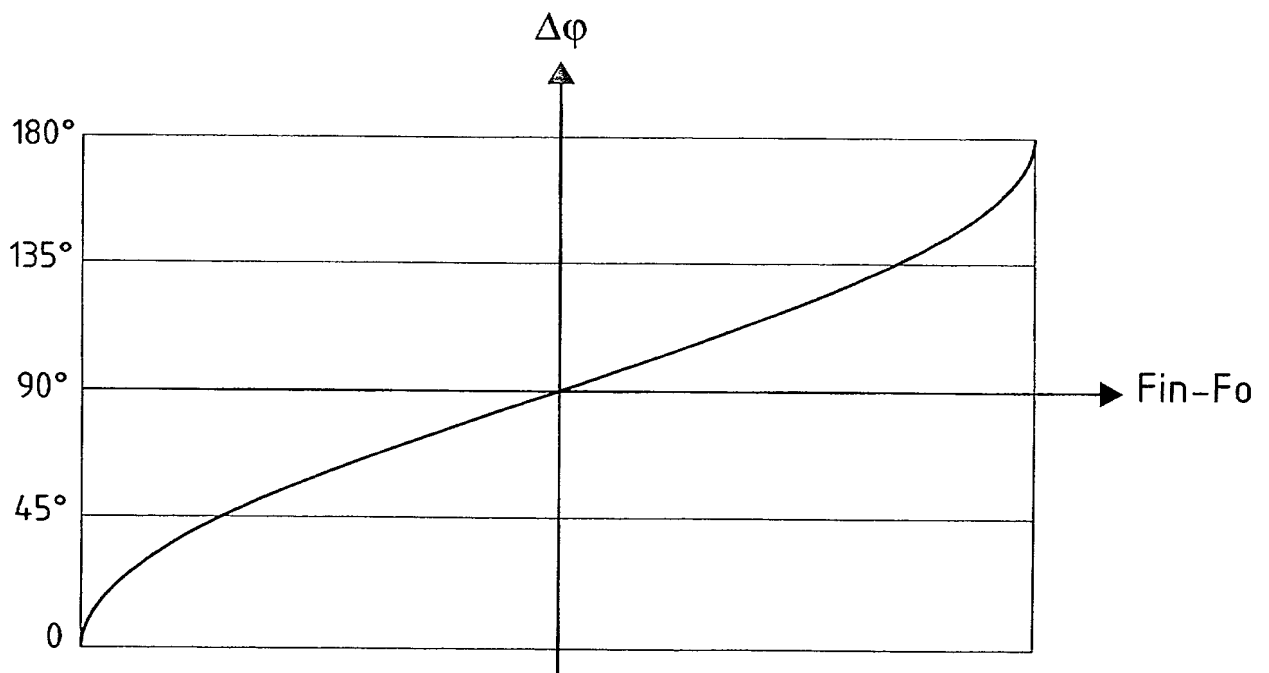
**FIG. 1****FIG. 2****FIG. 3**

FIG. 4

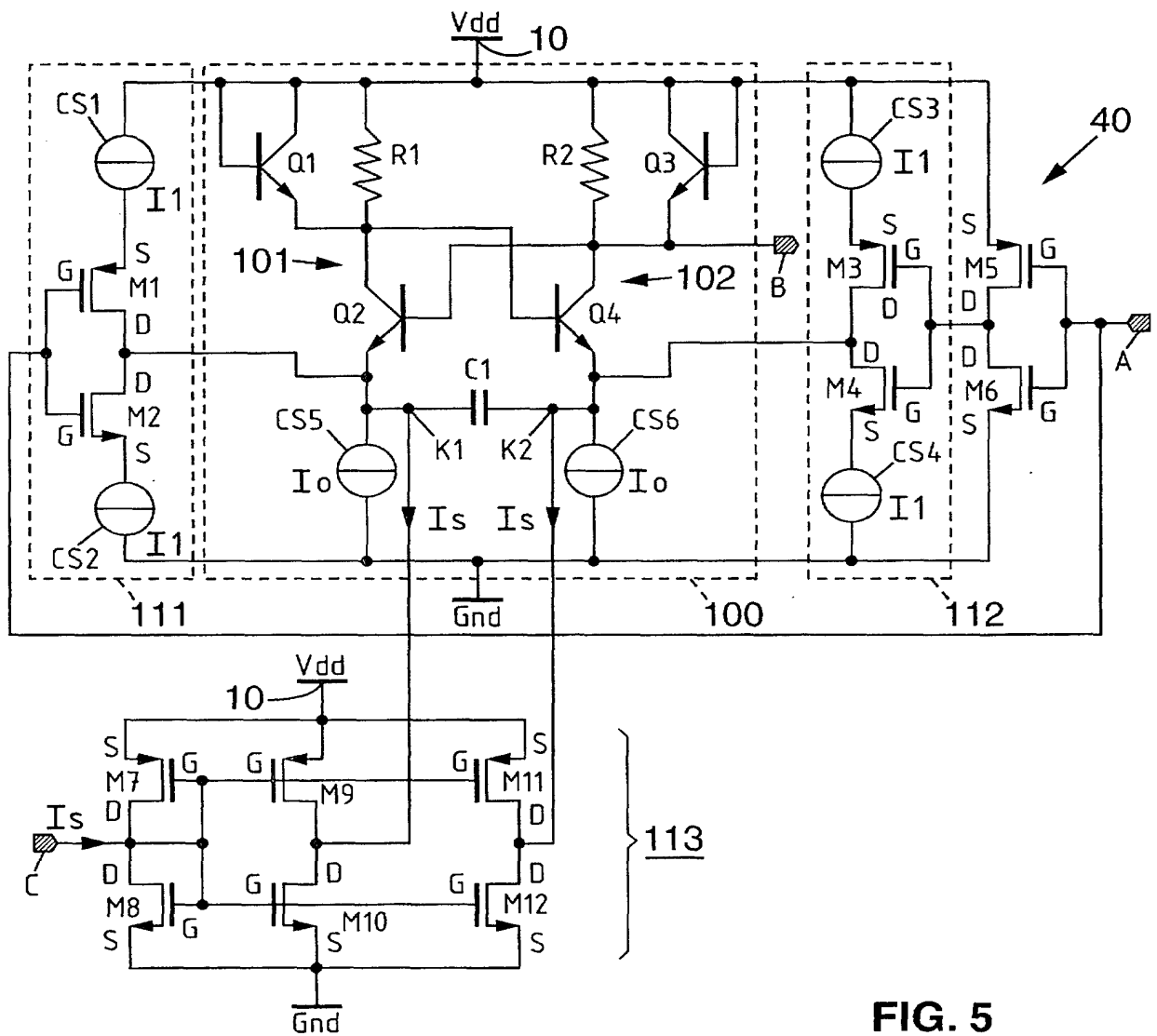
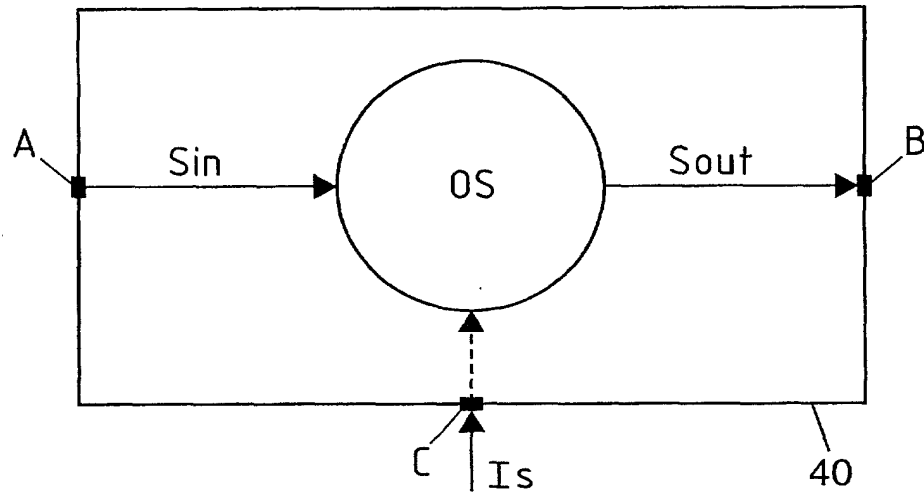
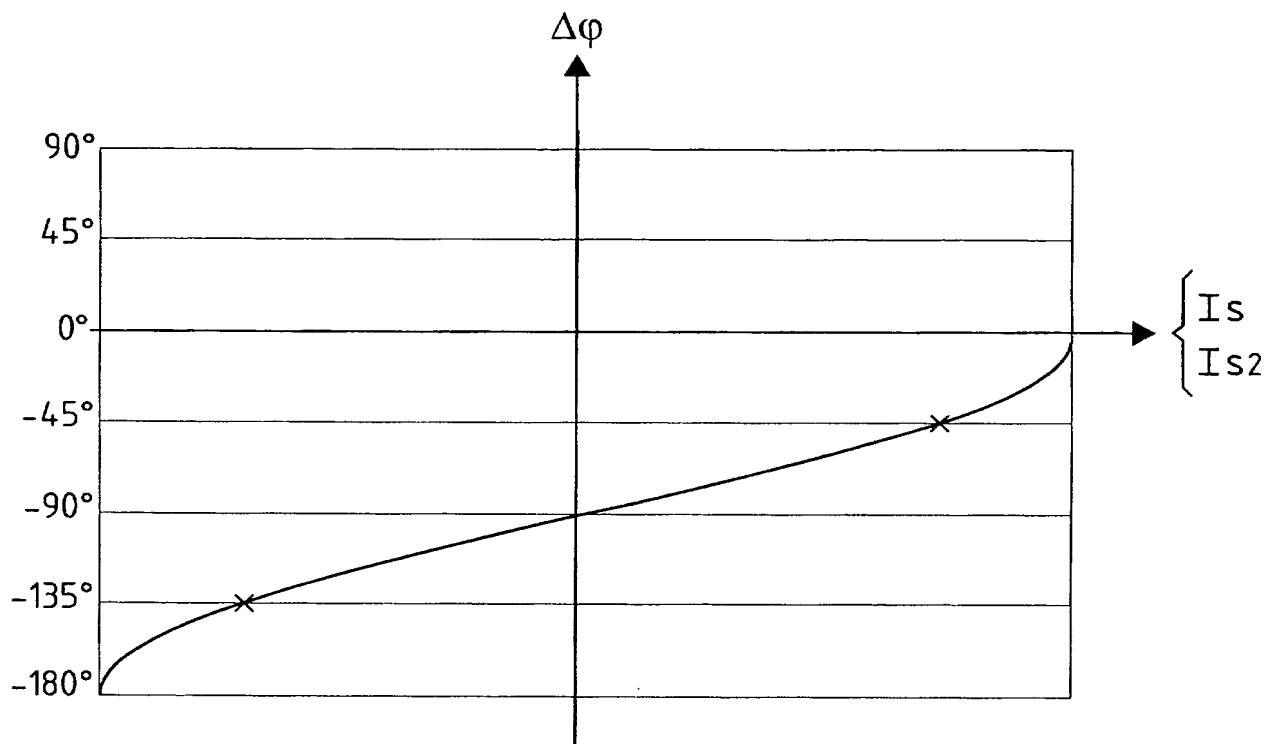
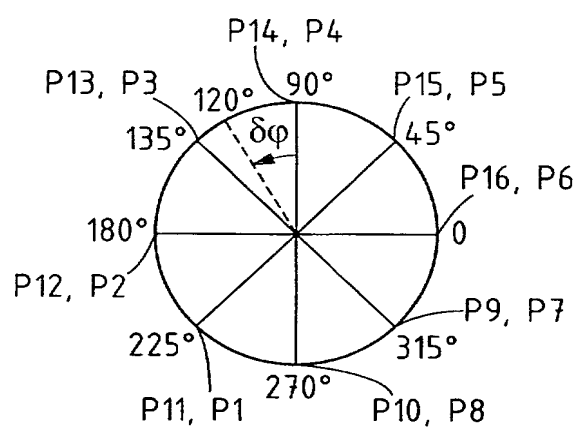


FIG. 5

**FIG. 6****FIG. 10**

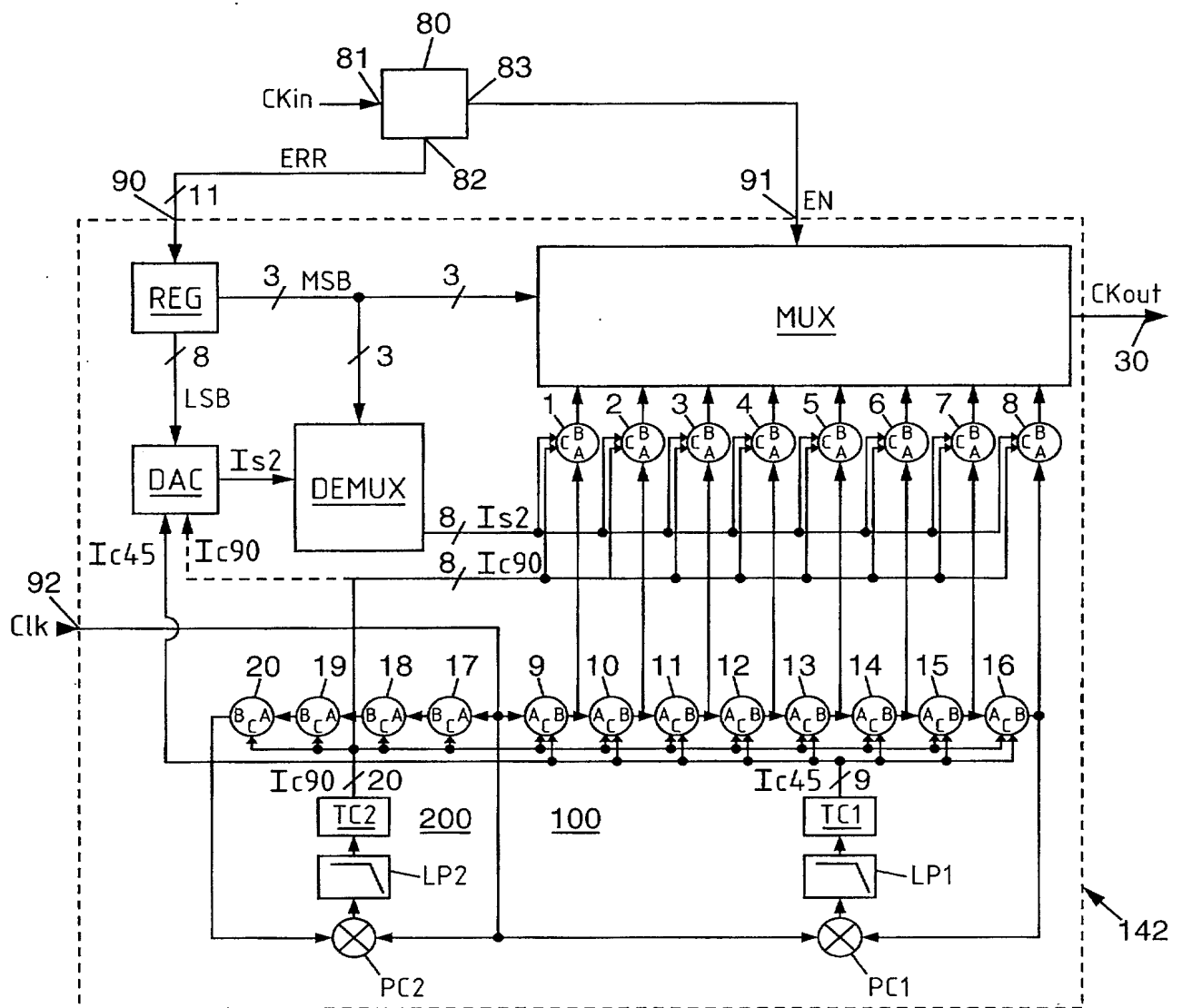


FIG. 8

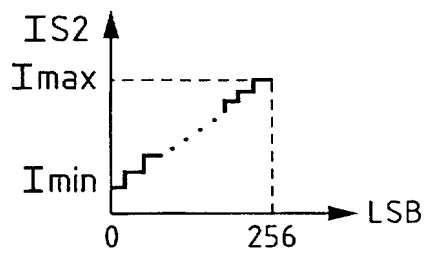


FIG. 9

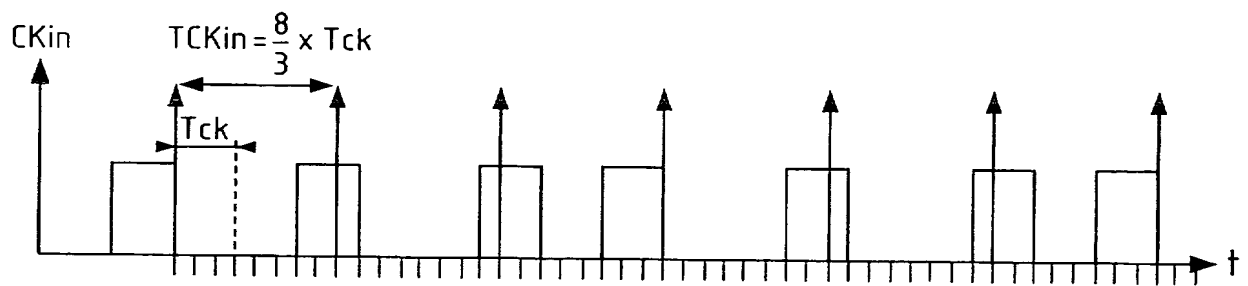


FIG. 7

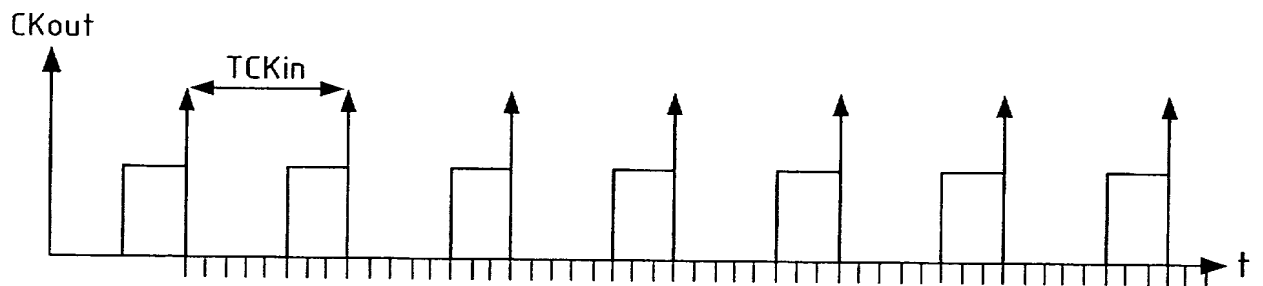


FIG. 11

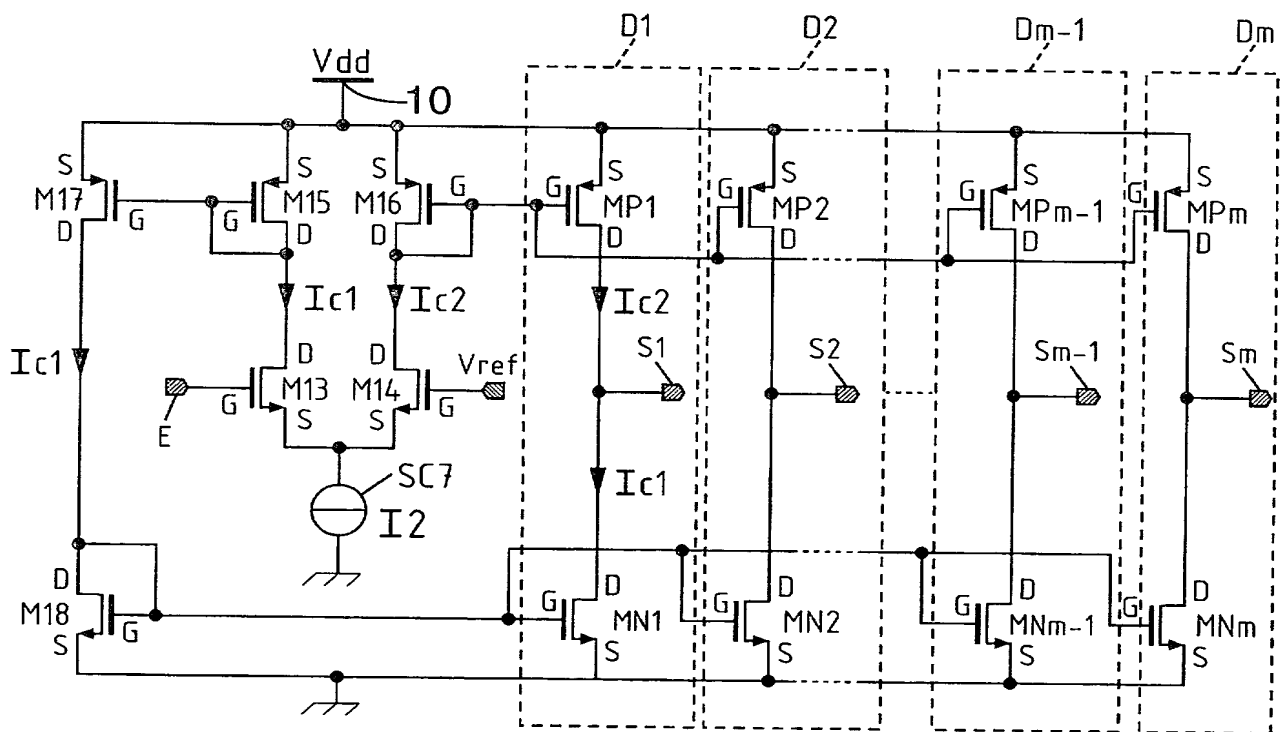


FIG. 12



**BREVET D'INVENTION****CERTIFICAT D'UTILITÉ**

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11 235*02

DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg

75800 Paris Cedex 08

Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1. / 1.

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 113 W / 260899

Vos références pour ce dossier (facultatif)		SV/MGO/BFF020045	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL		0207856	
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) CIRCUIT DEPHASEUR VARIABLE, INTERPOLATEUR DE PHASE L'INCORPORANT, ET SYNTHETISEUR DE FREQUENCE NUMERIQUE INCORPORANT UN TEL INTERPOLATEUR			
LE(S) DEMANDEUR(S) : STMICROELECTRONICS SA			
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		BADETS	
Prénoms		Franck	
Adresse	Rue	14, Avenue de la Plaine fleurie	
	Code postal et ville	38240	MEYLAN
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom		BELOT	
Prénoms		Didier	
Adresse	Rue	85, Chemin du bois	
	Code postal et ville	38140	RIVES
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Le 24 JUIN 2002 CABINET PLASSERAUD Stéphane VERDURE CPI n° 97-0901			